

New independent method claim 1, as a replacement for
the originally submitted independent method claim 1

1. A position measurement method, in which a digital
5 position signal (POS, POS', POS'') which represents a
position measured by a position sensor is calculated
from an input sine signal (SIN) and an input cosine
signal (COS) produced by the position sensor, and with
an output sine signal (SIN') and an output cosine
10 signal (COS') each having a signal period ($f_{p''}$) which is
a multiple of the signal period ($f_{p'}$) of the input
signals (SIN, COS) being produced as a function of the
digital position signal (POS, POS', POS').

Neuer unabhängiger Verfahrensanspruch 1 als Ersatz für den ursprünglich eingereichten unabhängigen Verfahrensanspruch 1

1. Positionsmessverfahren, bei dem aus einem von einem Positionssensor erzeugten Eingangs-Sinus-Signal (SIN) und Eingangs-Cosinus-Signal (COS), ein digitales Positionssignal (POS, POS', POS''), das eine vom Positionssensor gemessene Position repräsentiert, berechnet wird, und wobei in Abhängigkeit vom digitalen Positionssignal (POS, POS', POS'') ein Ausgangs-Sinus-Signal (SIN') und ein Ausgangs-Cosinus-Signal (COS') mit jeweils einer gegenüber der Signalperiode (f_P) der Eingangs-Signale (SIN, COS) vervielfachten Signalperiode ($f_{P''}$) erzeugt werden.